

KAYABA RALLY TEAM



JAF全日本ラリー選手権 参戦レポート #4

2024年 JAF全日本ラリー選手権 第4戦

YUHO RALLY TANGO supported by Nissin Mfg

2024/5/10(金)~5/12(日)
京都府京丹後市



失敗を成長の糧に！

クラス10位 (全12台) / 総合41位 (全76台)



KAYABA RALLY TEAM



大会概要

日程: 2024/5/10(金)~5/12(日)
 場所: 京都府京丹後市
 主催: モータースポーツクラブ
 シンフォニーオブ京都
 大阪電気通信大学体育会自動車部
 SS数: 6 (8)
 路面: ターマック
 総走行距離: 181.01 km (233.08km)
 SS距離: 40.34 km (61.88km)
 ※()内はDAY1スタート時情報



スペシャルステージ設定

【DAY1】 5/11(土)

天候: 晴れ / 路面: ドライ

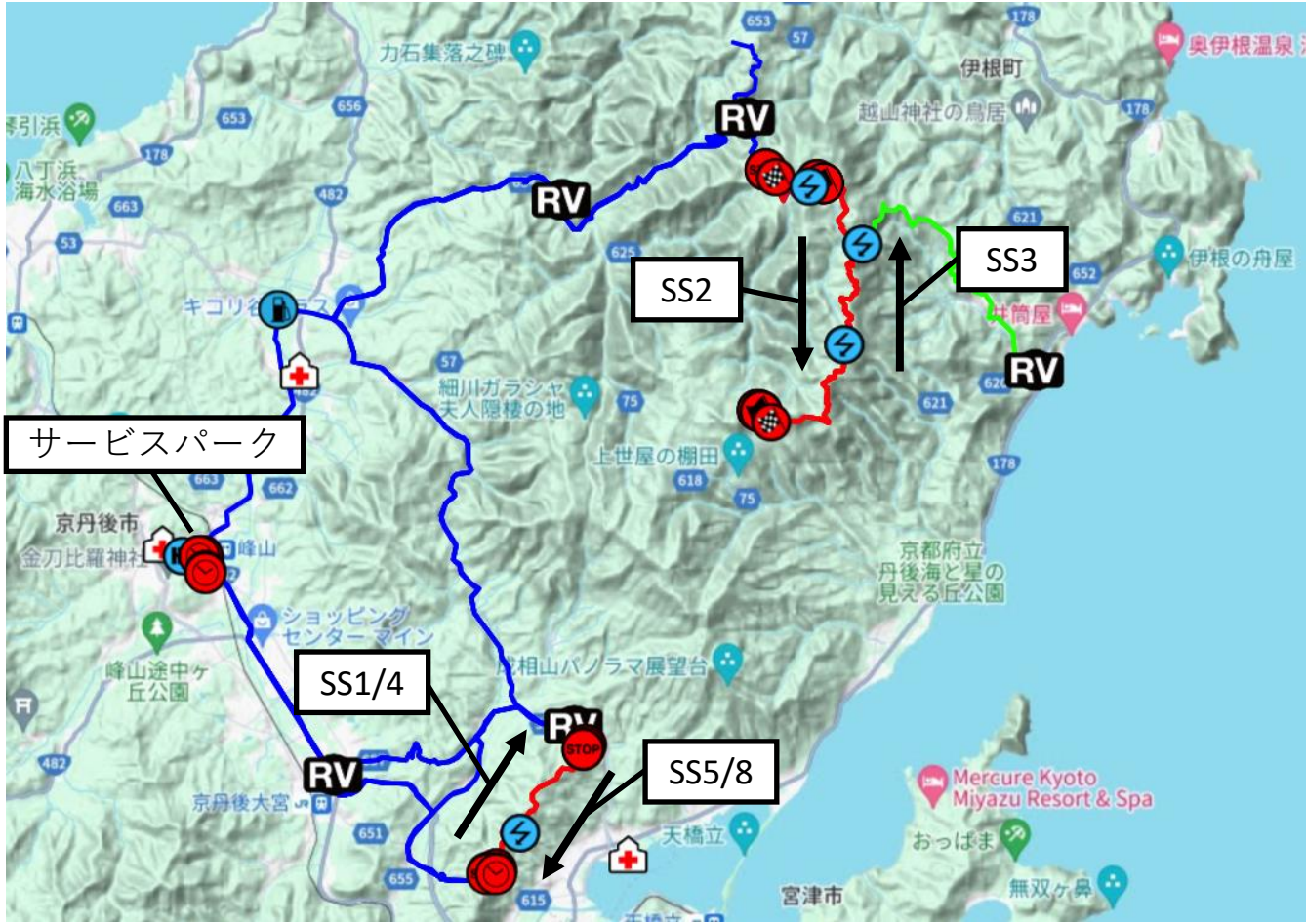
スタート		8:30
SS1	Oouchi Reverse 1	4.56 km 8:58
SS2	Tsunotsuki 1	9.28 km 9:56
SS3	Tsunotsuki Reverse 1	12.26 km 12:29
	<サービスA (30分)>	13:24
SS4	Oouchi Reverse 2	4.56 km 14:42
	<サービスB (45分)>	15:12
	パルクフェルメ	

【DAY2】 5/12(日)

天候: 雨時々曇り / 路面: ハーフウェット

	<サービスC (15分)>	8:07
SS5	Oouchi 1	4.84 km 8:50
SS6	Tsunotsuki 2	9.28 km キャンセル
SS7	Tsunotsuki Reverse 2	12.26km キャンセル
	<サービスD (45分)>	9:30
SS8	Oouchi 2	4.84 km 11:38
	フィニッシュ	12:18

全体図



チーム体制



- チーム : KAYABA Rally Team
- 監督 : 梶本 一憲
- チームアドバイザー : 奴田原文雄
- ドライバー : 石黒 一暢
- コ・ドライバー : 穴井 謙志郎
- チーフエンジニア : 松下 雄介
- チーフメカニック : 山田 淳一(RUTS RACING)
- エンジニア : 柴田 究悟
- メカニック : 長江 将典、増谷 大志、松田 幸也、三國 大河
- マネージャー : 伊藤 由佳

リザルト (JN-1クラス 10位/12台 総合 41位/76台)

クラス	No.	Dr.	Co-Dr.	参加車両名	車両型式	車両区分	DAY 1					クラス順位	DAY 2					クラス順位	総合順位	クラス順位	総合順位			
							SS1	SS2	SS3	SS4	Penalty		合計	SS5	SS6	SS7	SS8					Penalty	合計	
JN-1	2	新井 大輝	松尾 俊亮	Ahead Skoda Fabia R5	ABCUFX11	Rally2	3:02.7	6:40.8	8:11.5	3:00.8		20:55.8	1	3:12.2				3:17.4		06:29.6	1	0:27:25.4	1	1
JN-1	1	勝田 範彦	木村 裕介	GR YARIS Rally2	MXPA12	Rally2	3:03.7	6:41.8	8:15.8	3:03.0		21:04.3	3	3:13.3				3:18.3		06:31.6	2	0:27:35.9	2	2
JN-1	5	奴田原文雄	東 駿吾	ADVAN KTMS GRヤリスラリー2	MXPA12	Rally2	3:02.2	6:43.2	8:14.9	3:00.7		21:01.0	2	3:16.3				3:19.0		06:35.3	3	0:27:36.3	3	3
JN-1	3	福永 修	齊田 美早子	OSAMU焼肉ふじ☆CTE555ファビア	ABCUFX11/R5	Rally2	3:04.8	6:44.2	8:17.8	3:01.4		21:08.2	4	3:14.5				3:21.2		06:35.7	4	0:27:43.9	4	4
JN-1	6	新井 敏弘	井上 草汰	SUBARU WRX S4	VBHB4Y8-KAC	JP4	3:06.7	6:47.4	8:24.7	3:05.8		21:24.6	5	3:15.1				3:25.7		06:40.8	5	0:28:05.4	5	5
JN-1	9	鎌田 卓麻	松本 優一	WinmaX DL シムス WRXSTI	VAB	JP4	3:07.2	6:52.1	8:24.7	3:06.5		21:30.5	6	3:19.2				3:41.6		07:00.8	11	0:28:31.3	6	6
JN-1	8	眞貝 知志	安藤 裕一	GR YARIS GR4RallyDAT	GXPA16	JP4	3:09.1	6:57.2	8:24.7	3:08.1		21:39.1	7	3:23.0				3:30.0		06:53.0	8	0:28:32.1	7	7
JN-2	14	三枝 聖弥	船木 一祥	名古屋スバル ラック DL WRX	VAB	RRN	3:08.0	6:55.7	8:24.7	3:10.8		21:39.2	1	3:24.4				3:33.6		06:58.0	6	0:28:37.2	1	8
JN-2	18	小泉 敏志	村山 朋香	若魁DLドリームドライブGRヤリス	GXPA16	RJ	3:12.2	6:59.1	8:24.7	3:10.2		21:46.2	2	3:20.4				3:31.3		06:51.7	2	0:28:37.9	2	9
JN-2	20	堀 将司	西村 正義	555CTECUSCOWMDLGRヤリス	GXPA16	RJ	3:12.5	7:00.5	8:24.7	3:09.7		21:47.4	4	3:21.0				3:30.3		06:51.3	1	0:28:38.7	3	10
JN-1	10	柳澤 宏至	竹下 紀子	MATEX-AQTEC DL GRヤリス	GXPA16	RJ	3:14.0	6:59.2	8:24.7	3:10.6		21:48.5	8	3:20.0				3:32.5		06:52.5	7	0:28:41.0	8	11
JN-2	13	山田 啓介	藤井 俊樹	FITEASYソミック石川GRYARIS	GXPA16	RJ	3:10.8	7:01.1	8:24.7	3:09.8		21:46.4	3	3:22.8				3:35.0		06:57.8	5	0:28:44.2	4	12
JN-2	19	徳尾 慶太郎	枝光 展義	DLクスコitzzフォルテックヤリス	GXPA16	RJ	3:15.4	6:59.3	8:24.7	3:11.2		21:50.6	5	3:25.1				3:31.4		06:56.5	4	0:28:47.1	5	13
JN-1	7	石黒 一暢	穴井 謙志郎	カヤバ GRヤリス	GXPA16	JP4	3:13.6	7:08.2	8:24.7	3:16.5	1:00.0	23:03.0	11	3:25.3				3:32.7		06:58.0	10	0:30:01.0	10	41

ダイジェスト

5/10(金)~12(日)に京都府京丹後市にて、全日本ラリー選手権 第4戦『YUHO RALLY TANGO』が開催された。ハイスピードかつテクニカルな本ラリーには計74台の車両が集まり、JN-1クラスは12台で争われる。

DAY1は4つのステージで争われた。SS1は丁寧に走ることを意識するも、広い道幅と低グリップな路面で思うようにリズムに乗れず、苦勞のスタートとなった。SS2前のタイムコントロール(TC)にてコ・ドライバーがタイムカードを提出するタイミングを誤り、早着ペナルティとして1分加算されてしまった。続くSS2では悪い流れを断ち切れず、リーディングの精彩を欠き不安定なドライビングを誘発した。SS3はコース内で発生したアクシデントによりステージキャンセル。SS4ではセッティングを変更して挑むも丹後の道を攻略できず、ペナルティの1分加算が大きく響き、DAY1終了時点でクラス11位/総合55位となった。

前日のアクシデントによりSS6/SS7がキャンセルとなり、DAY2はSS5とSS8の2本のみで争われることとなった。雨が降るか降らないか、タイヤ選択の判断が難しい天候の中、データ取りと経験値積みを目的としドライセッティングを選択。SS5/SS8の2本を無事走破し、クラス10位/総合41位でラリーを終えた。

第5戦は6/7~9に群馬県安中市にて開催される。



DAY1

丹後半島を南北に縦断する丹後縦貫林道がラリー丹後の舞台となる。平成29年に完了したリフレッシュ工事により、綺麗で新しい路面と広く緩やかなコーナーが多いことが特徴で、凹凸が無く走りやすいが路面のグリップは低く、丁寧に無駄のない操作が求められる。

SS1は大内線を使用した4.58kmの短いステージ。路面を確かめながら走行するも、想像以上に曲がらない路面に苦勞し、クラス10位/総合16位の出だしとなった。

SS2/SS3は角突山線を往復で使用する。SS2前に設けられたタイムコントロール(TC)にて、コ・ドライバーの痛恨のミスが発生。分単位で行動するラリーにおいて、行動が1分早かったことによるペナルティが課されてしまい、走行タイムに1分が加算された。SS2では、集中力が乱れリーディングが不安定となってしまったことと、路面と車両の特性を掴み切れなかったことでタイムが伸び悩んだ。エンジニアの判断によりダンパーセッティングを変更しSS3に臨むも、競技区間にて山林火災が発生。6号車のタイムが与えられた。

サービスを挟んで迎えたSS4はSS1と同じ道を再度走行する。セッティング変更により操作フィーリングは改善したが、丹後の道に合わせ切れず、SS1よりもタイムダウン。クラス11位/総合55位でDAY1を終えた。



KAYABA RALLY TEAM



DAY2

DAY2は4本のSSが予定されていたが、前日のSS3でのアクシデントにより林道が使用不可となり、同じ林道を使用するSS6/SS7がキャンセルとなった。残った2本のSS5/SS8はSS1の逆走を使用する4.84kmの短いステージで、高い集中力が重要となるラリーとなった。天候は朝から小雨が降り、雨脚が強まるか弱まるか、セッティングの判断を悩ませる難しい状況となったが、タイヤはドライ仕様のままダンパーセッティングのみ変更して挑んだ。

SS5のスタート時には雨は止み、乾いた路面でのアタックとなった。丹後の道の攻略に苦労しながらも、徐々にペースを掴み、クラス11位/総合18位のタイムで終えた。

45分間のサービス中にも雨は徐々に強まりコンディションは悪化するも、ドライビングの改善に集中すべく仕様変更は行わずに最終SSのSS8に臨んだ。

SS8ではスタート直後に雨足が強まり、SS5でリタイヤとなった4台の車両を避けながらの走行となった。安全を優先しつつ車両挙動やタイヤ特性を確認しながら走り抜き、最終結果としてクラス10位/総合41位で、車両にダメージを与えることなくラリー丹後を完走した。



KAYABA RALLY TEAM



DRIVER

石黒 一暢



昨年、全日本ラリーと同じ林道を使用する丹後の地方戦へ参加させていただきました。当時はペースノートを聞き漏らしたことでリタイヤしてしまったため、今年は主にペースノートの正確性を向上させることを目標として臨みました。

第2戦の唐津、第3戦の久万高原と、短期間で立て続けに2戦完走できたことで、徐々に自信が付いてきていました。しかし今回のラリー丹後では、思った以上に滑る路面に自信が持てず、タイムを大幅にロスしてしまいました。また、穴井がTCでの処理でミスしてしまいペナルティを貰ってしまったため、そのペナルティを跳ね返すようなペースで走ることが出来ればよかったです。思うようなペースを出せず、大変申し訳なく思います。

ラリー丹後を終えて、2車線道路のような広い道幅のコースでのライン取りなど自身が不得意とする要素が明確になりましたし、ペースノートの作り方についても改善の方向性が見えてきました。次戦のモンレーまで1か月弱と間が空くので、今回見つかった課題にしっかり取り組み、改善に努めてまいります。

Co-DRIVER

穴井 謙志郎



コ・ドラとして一番やってはいけない早着ペナルティを頂いてしまいました。応援していただいている皆様には大変申し訳なく、猛省しております。ラリーのリエゾン区間(SSとSSを結ぶ移動区間)では、指定された時刻にSS直前などに設けられたタイムコントロール(TC)と呼ばれる地点でチェックインする必要があります。この指定時刻よりも早い時刻にチェックインしてしまうと、1分早着につきSSの合計タイムに1分加算するという重いペナルティが課せられます(遅着の場合は1分遅着につき10秒のペナルティ)。遅着はマシントラブルなどの原因がありますが、早着はコ・ドラのミスでしか起こり得ず、ドライバーの頑張りを無下にしてしまう行為です。絶対にやってはいけないミスがなぜ起きてしまったのか、原因分析を確実にを行い再発防止を徹底していきます。

他にも悔いが残る点が多く見つかったラリーでした。しかし課題がたくさん見つかったということは、それだけ改善すべき明確なポイントが見つかったという幸運なことです。今回の失敗を成長の糧として、次へ繋げていきたいと思っております。

Special Thanks



※写真は他にもございます。必要でしたらお申し付けください。



@kyb_official
カヤバ株式会社
公式YouTube



@kybcorporation
カヤバ株式会社
公式Instagram



@KAYABA_KYB
カヤバ株式会社
公式X(旧Twitter)



Our Precision, Your Advantage

私たちは創業から息づく「ものづくり」の原点に立ち返り、未来に向かって歩み続けます。

Kites rise highest against the wind - not with it. Winston Churchill